



公司简介

深圳市华馨京科技有限公司位于光明区招商局科技园，距离深圳光明高铁站 2 公里，园区地铁 13 号线与 6 号线双地铁经过，累计投资超过 5000 万元，是一家专业研发、生产总线伺服舵机的高科技企业，同时也为人工智能、机器人、自动化、无人机、医疗、教育等产业应用提供系统解决方案。

- 深圳市机器人协会理事会员、广东省机器人协会会员
- 团队成员来自香港科技大学、浙江大学、电子科技大学、西安电子科技大学等
- 总线伺服舵机系列产品，支持 UART、RS485、CAN 总线等协议
- 开源 ROS2 / LeRobot 机械手臂系列，多次亮相大湾区创客展、Adventure X 黑客松等活动
- 具身双足智能机器人、Open MV 视觉云台、力控夹爪等，并获多项国家发明专利和自主知识产权
- 凭借完善的质量管理体系，公司已通过 ISO 9001 认证，实现从研发、生产到服务的全链条品质管控
- 和浙江大学、中山大学等国内多所知名高校展开多项教研及赛事合作
- 2025 年【深圳机器人 FAIR plus】、高交会光明区官方展商

产品型号命名规则



总线伺服舵机 RX6-U12H-M



- UART
- 无刷马达
- 12 kg
- 全金属外壳



RX6-U12H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

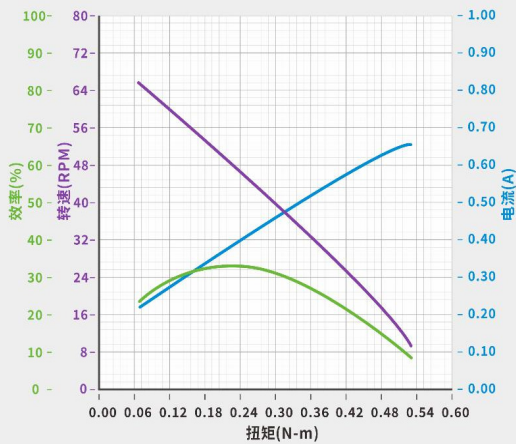
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	272:1
输出轴规格	$\varnothing 10$ 舵盘
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	33.5 × 21 × 23.4 mm 35 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	1.18 N · m (12kg · cm)
最大动态扭矩	0.55 N · m (5.6kg · cm)
额定扭矩	0.17 N · m (1.73kg · cm)
空载转速	80 rpm (0.116 s / 60°)
额定转速	64 rpm
峰值电流	< 1 A
空载电流	< 130 mA
待机电流	< 40 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RP/HP6-U15H-M



UART 空心杯 15 kg 全金属外壳



RP6-U15H-M



HP6-U15H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360°连续多圈

支持 ±1,024 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

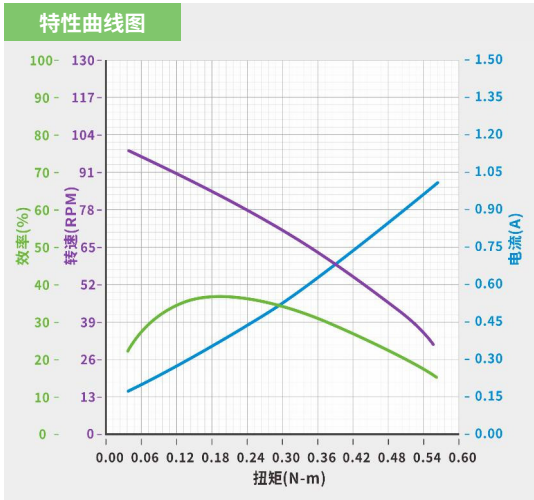
集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	空心杯马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 (±180°) 多圈角度 (±1,024 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	257:1
输出轴规格	铝
接口类型	A2007-3P
齿轮材料	全金属组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	31.5 × 21 × 27.6 mm 42 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	1.47 N · m (15kg · cm)
最大动态扭矩	0.59 N · m (6kg · cm)
额定扭矩	0.18 N · m (1.8kg · cm)
空载转速	100 rpm (0.100 s / 60°)
额定转速	80 rpm (0.125 s / 60°)
峰值电流	2 A
空载电流	< 130 mA
待机电流	< 50 mA



总线伺服舵机 RA/HA8-U25(H)-M



UART

有刷马达

25 kg

全金属齿轮



RA8-U25(H)-M



HA8-U25(H)-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360°连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

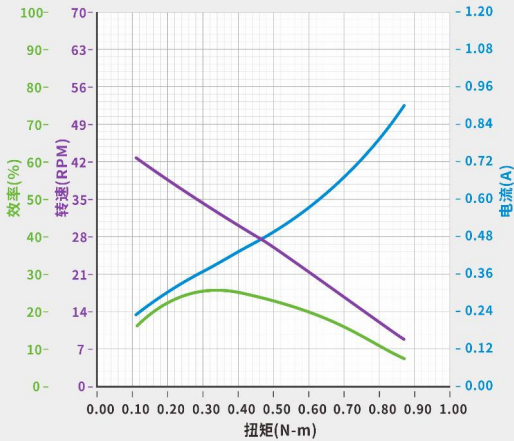
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	6.0 ~ 8.4 V / 9.0 ~ 12.6 V
马达类型	铁芯马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	2,048 阶 360° (0.176°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	273:1
输出齿规格	铜 $\varnothing 6$ mm 25T
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属铜铝组合
外壳材料	铝合金中段 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 63 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	2.45 N · m (25kg · cm)
最大动态扭矩	0.88 N · m (9kg · cm)
额定扭矩	0.44 N · m (3.4kg · cm)
空载转速	51 rpm (0.198 s / 60°)
额定转速	18 rpm (0.556 s / 60°)
峰值电流	3 A
空载电流	< 200 mA
待机电流	< 30 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RA/HA8-U35(H)-M



UART 有刷马达 35 kg 铝合金齿轮



RA8-U35(H)-M



HA8-U35(H)-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

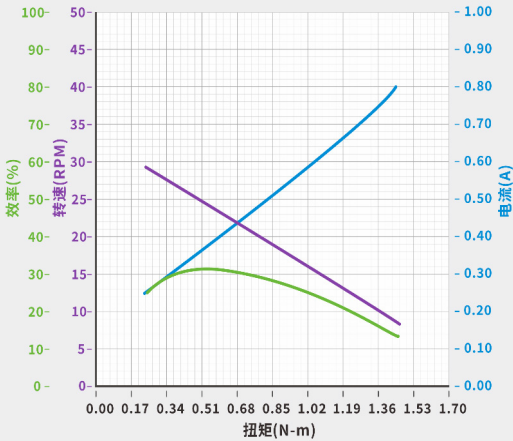
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	6.0 ~ 8.4 V / 9.0 ~ 12.6 V
马达类型	铁芯马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	2,048 阶 360° (0.176°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	378:1
输出齿规格	铜 $\varnothing 6$ mm 25T
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属铜铝组合
外壳材料	铝合金中段 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 55 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	3.43 N · m (35kg · cm)
最大动态扭矩	1.27 N · m (13kg · cm)
额定扭矩	0.54 N · m (5.5kg · cm)
空载转速	34 rpm (0.298 s / 60°)
额定转速	16 rpm (0.625 s / 60°)
峰值电流	3 A
空载电流	< 200 mA
待机电流	< 30 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RX/HX8-U45H-M



UART

无刷马达

45 kg

不锈钢齿轮



RX8-U45H-M



HX8-U45H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360°连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

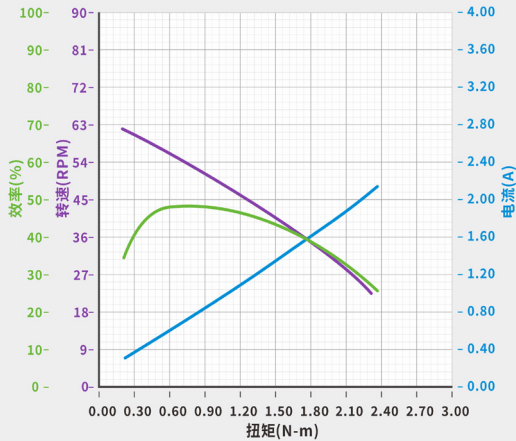
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	387:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	铝合金中段 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 78 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	4.41 N · m (45kg · cm)
最大动态扭矩	2.26 N · m (23kg · cm)
额定扭矩	0.88 N · m (9kg · cm)
空载转速	66 rpm (0.151 s / 60°)
额定转速	52 rpm (0.192 s / 60°)
峰值电流	5.5 A
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RX/HX8-U26H-M



UART 无刷马达 26 kg 不锈钢齿轮



RX8-U26H-M



HX8-U26H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

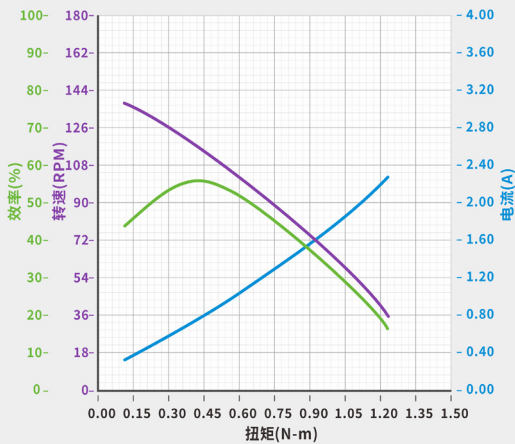
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	173:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 78 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	2.55 N · m (26kg · cm)
最大动态扭矩	1.18 N · m (12kg · cm)
额定扭矩	0.44 N · m (4.5kg · cm)
空载转速	142 rpm (0.070 s / 60°)
额定转速	116 rpm (0.086 s / 60°)
峰值电流	5.5 A
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RX/HX8-U28H-M



UART

无刷马达

28 kg

不锈钢齿轮



RX8-U28H-M



HX8-U28H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

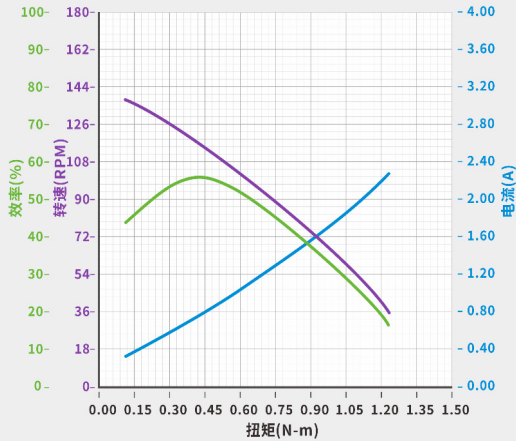
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	173:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 86 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	2.74 N · m (28kg · cm)
最大动态扭矩	1.18 N · m (12kg · cm)
额定扭矩	0.44 N · m (4.5kg · cm)
空载转速	142 rpm (0.070 s / 60°)
额定转速	116 rpm (0.086 s / 60°)
峰值电流	5.5 A
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RX/HX8-U29H-M



UART 无刷马达 28 kg 不锈钢齿轮



RX8-U29H-M



HX8-U29H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

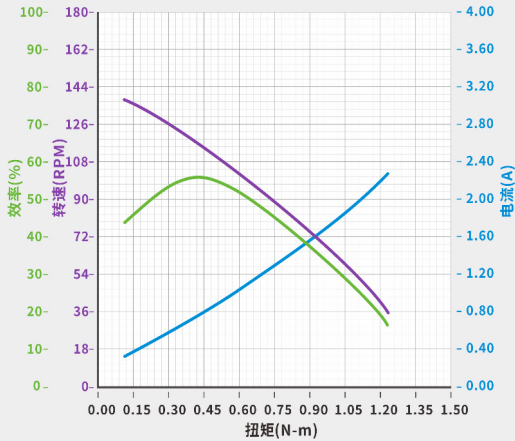
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	173:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm D 型
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 86 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	2.74 N · m (28kg · cm)
最大动态扭矩	1.18 N · m (12kg · cm)
额定扭矩	0.44 N · m (4.5kg · cm)
空载转速	142 rpm (0.070 s / 60°)
额定转速	116 rpm (0.086 s / 60°)
峰值电流	5.5 A
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RX/HX8-U50H-M



UART

无刷马达

50 kg

不锈钢齿轮



RX8-U50H-M



HX8-U50H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

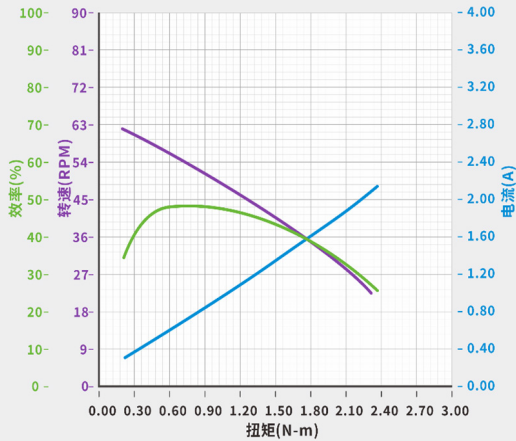
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	387:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	铝合金中段 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 86 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	4.90 N · m (50kg · cm)
最大动态扭矩	2.26 N · m (23kg · cm)
额定扭矩	0.88 N · m (9kg · cm)
空载转速	66 rpm (0.151 s / 60°)
额定转速	52 rpm (0.192 s / 60°)
峰值电流	5.5 A
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RX/HX8-U51H-M



UART

无刷马达

50 kg

不锈钢齿轮



RX8-U51H-M



HX8-U51H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

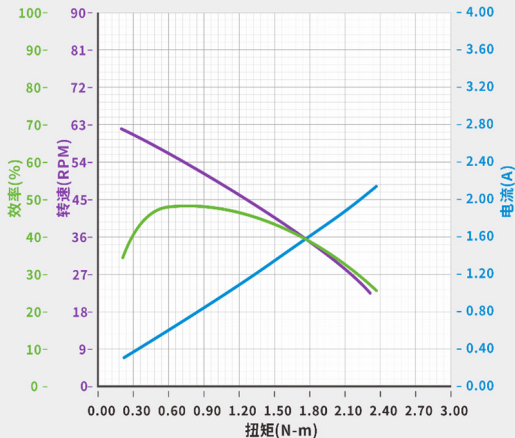
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	387:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm D 型
接口类型	PH2.0 - 3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 40 mm 86 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	4.90 N · m (50kg · cm)
最大动态扭矩	2.26 N · m (23kg · cm)
额定扭矩	0.88 N · m (9kg · cm)
空载转速	66 rpm (0.151 s / 60°)
额定转速	52 rpm (0.192 s / 60°)
峰值电流	5.5 A
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 RX18-U100/101H-M



UART

无刷马达

100 kg

不锈钢齿轮



RX18-U100H-M



RX18-U101H-M

双向通讯

可单个或批量回读：角度、温度、功率、电压、电流数据。

360°连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可以通过上位机软件或指令，一键写入零点，简化安装调试。

多重保护机制

集成温度、电压、堵转、功率、电流保护；具备智能功率限制功能。

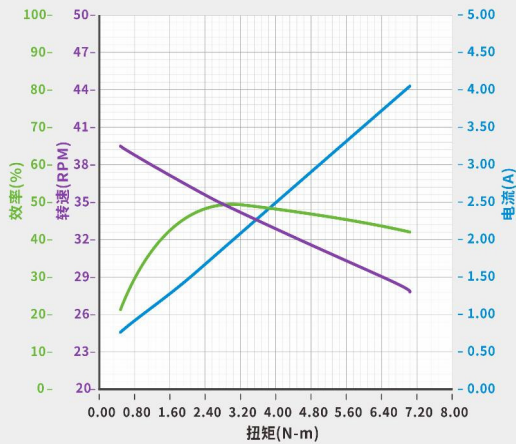
基础参数

参数项	参数值
通信类型	UART TTL 半双工
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	392:1
输出轴规格	不锈钢 15T
接口类型	5264-3Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	63 × 34 × 47 mm 230 g / 260 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
静态堵转扭矩	9.80 N · m (100kg · cm)
最大动态扭矩	4.90 N · m (50kg · cm)
额定扭矩	3.14 N · m (32kg · cm)
空载转速	42 rpm (0.238 s / 60°)
额定转速	35 rpm (0.286 s / 60°)
峰值电流	13 A
空载电流	< 700 mA
待机电流	< 50 mA

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-R28/29H-M



RS485

无刷马达

28kg

不锈钢齿轮



HX8-R28H-M



HX8-R29H-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置，再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点，简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度，阻尼系数可动态调节。

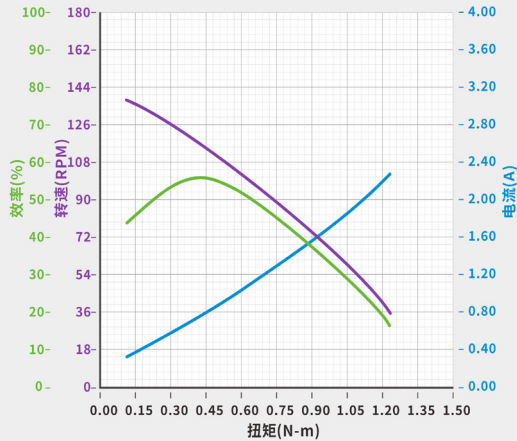
基础参数

参数项	参数值
通信类型	RS-485
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	173:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T / D 型
接口类型	PH2.0 - 4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 46 mm 96g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	2.74 N · m (28kg · cm)
最大动态扭矩	1.18 N · m (12kg · cm)
额定扭矩	0.44 N · m (4.5kg · cm)
额定转速	116 rpm (0.086 sec @ 60°)
空载转速	142 rpm (0.070 sec @ 60°)
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA
峰值电流	5.5 A

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-R28/29W-M



RS485 无刷马达 28kg 不锈钢齿轮



HX8-R28W-M



HX8-R29W-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置，再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制时间段，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点，简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度，阻尼系数可动态调节。

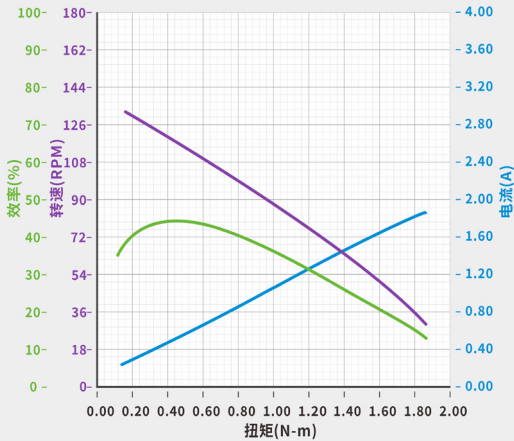
基础参数

参数项	参数值
通信类型	RS-485
工作电压	24 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	173:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T / D 型
接口类型	PH2.0 - 4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 46 mm 96g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	2.74N · m (28kg-cm)
最大动态扭矩	1.47N · m (15kg-cm)
额定扭矩	0.44N · m (4.5kg-cm)
额定转速	116rpm (0.086sec@60°)
空载转速	142rpm (0.070sec@60°)
空载电流	< 300mA
待机电流	< 40mA
峰值电流	3A

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-R50/51H-M



RS485

无刷马达

50 kg

不锈钢齿轮



HX8-R50H-M



HX8-R51H-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置，再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点，简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度，阻尼系数可动态调节。

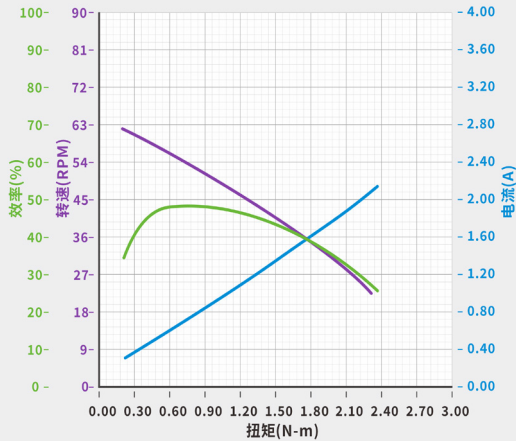
基础参数

参数项	参数值
通信类型	RS-485
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	387:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T / D 型
接口类型	PH2.0 - 4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 46 mm 96g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	4.90 N · m (50kg · cm)
最大动态扭矩	2.26 N · m (23kg · cm)
额定扭矩	0.88 N · m (9kg · cm)
额定转速	52 rpm (0.192 sec @ 60°)
空载转速	66 rpm (0.151 sec @ 60°)
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 40 mA
峰值电流	5.5 A

特性曲线图



UART

RS485

CAN Bus

PWM

总线伺服舵机 HX8-R50/51W-M



RS485 无刷马达 50 kg 不锈钢齿轮



HX8-R50W-M



HX8-R51W-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置，再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点，简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度，阻尼系数可动态调节。

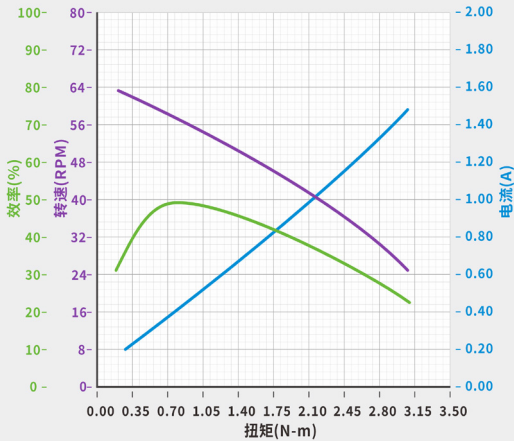
基础参数

参数项	参数值
通信类型	RS-485
工作电压	24 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	387:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T / D 型
接口类型	PH2.0 - 4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 × 20 × 46 mm 96g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	4.90N · m (50kg-cm)
最大动态扭矩	2.75N · m (28kg-cm)
额定扭矩	0.88N · m (9kg-cm)
额定转速	52rpm (0.192sec@60°)
空载转速	66rpm (0.151sec@60°)
空载电流	< 300mA
待机电流	< 40mA
峰值电流	3A

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-R100/101H-M



RS485

无刷马达

100 kg

不锈钢齿轮



HX8-R100H-M



HX8-R101H-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置，再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点，简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度，阻尼系数可动态调节。

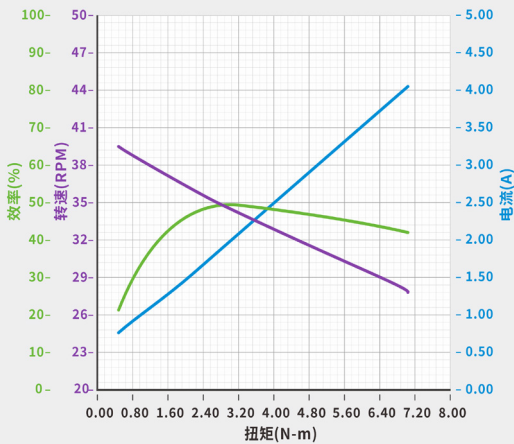
基础参数

参数项	参数值
通信类型	RS-485
工作电压	9.0 ~ 12.6 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	392:1
输出齿规格	不锈钢 15T
接口类型	5264-4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	63 × 34 × 47 mm 230g / 260 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	9.80 N · m (100kg · cm)
最大动态扭矩	4.90 N · m (50kg · cm)
额定扭矩	3.14 N · m (32kg · cm)
额定转速	35 rpm (0.286 sec @ 60°)
空载转速	42 rpm (0.238 sec @ 60°)
空载电流	< 300 mA
待机电流	< 50 mA
峰值电流	13 A

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-R100/101W-M



RS485 无刷马达 100 kg 不锈钢齿轮



HX8-R100W-M



HX8-R101W-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置，再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点，简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度，阻尼系数可动态调节。

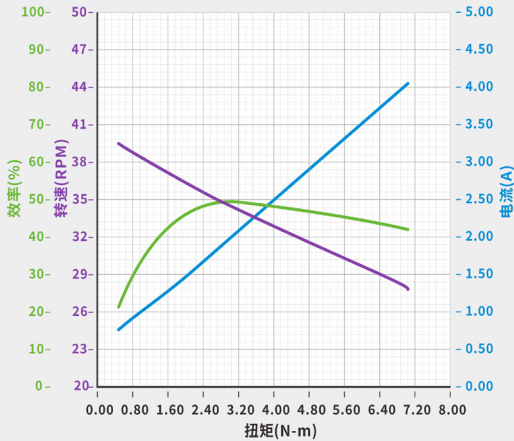
基础参数

参数项	参数值
通信类型	RS-485
工作电压	24 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	392:1
输出齿规格	不锈钢 15T
接口类型	5264-4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	63 × 34 × 47 mm 230 g / 260g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	9.80 N · m (100kg · cm)
最大动态扭矩	4.90 N · m (50kg · cm)
额定扭矩	3.14 N · m (32kg · cm)
额定转速	35 rpm (0.286 sec @ 60°)
空载转速	42 rpm (0.238 sec @ 60°)
空载电流	< 700 mA
待机电流	< 50 mA
峰值电流	13 A

特性曲线图



总线伺服舵机 WX8-R50W-M



RS485

无刷马达

300 米防水

不锈钢齿轮



WX8-R50W-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置，再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法，独立控制区段时间，实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放，及阻尼三种停止状态，适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点，简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度，阻尼系数可动态调节。

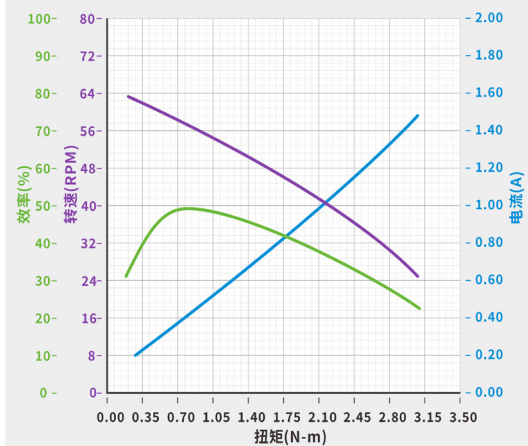
基础参数

参数项	参数值
通信类型	RS-485
工作电压	24 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器（磁编码）
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	387:1
输出端规格	8×M3, 直径 34 圆, 可选配假轴
接口类型	微型四芯水密连接器 $\Phi 19$ 公座
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	铝合金黑色氧化
尺寸重量	54×34×87mm 420g (含线缆)
线缆长度	70cm±5cm
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	4.90N · m (50kg-cm)
最大动态扭矩	2.75N · m (28kg-cm)
额定扭矩	0.88N · m (9kg-cm)
额定转速	52rpm (0.192sec@60°)
空载转速	66rpm (0.151sec@60°)
空载电流	< 300mA
待机电流	< 40mA
峰值电流	3A

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-C28/29W-M



CAN Bus 无刷马达 28 kg 不锈钢齿轮



HX8-C28W-M



HX8-C29W-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置,再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法,独立控制区段时间,实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放,及阻尼三种停止状态,适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点,简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度,阻尼系数可动态调节。

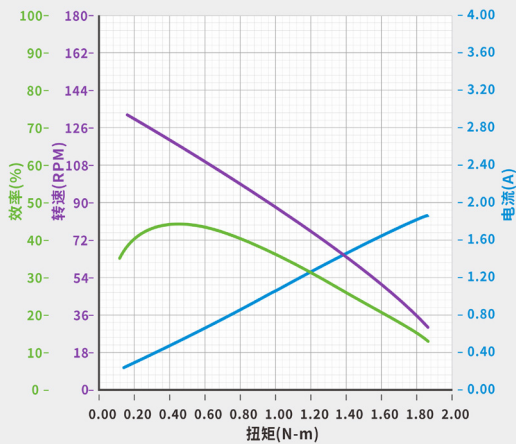
基础参数

参数项	参数值
通信类型	CAN Bus
工作电压	24 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器 (磁编码)
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	173:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T / D 型
接口类型	PH2.0 - 4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40×20×46mm 95 g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	$2.74\text{N} \cdot \text{m}$ (28kg-cm)
最大动态扭矩	$1.47\text{N} \cdot \text{m}$ (15kg-cm) / $1.18\text{N} \cdot \text{m}$ (12kg-cm)
额定扭矩	$0.44\text{N} \cdot \text{m}$ (4.5kg-cm)
额定转速	116rpm (0.086sec@60°)
空载转速	142rpm (0.070sec@60°)
空载电流	< 300mA
待机电流	< 40mA
峰值电流	3A

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-C50/51W-M



CAN Bus 无刷马达 50 kg 不锈钢齿轮



HX8-C50W-M



HX8-C51W-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置,再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法,独立控制区段时间,实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放,及阻尼三种停止状态,适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点,简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度,阻尼系数可动态调节。

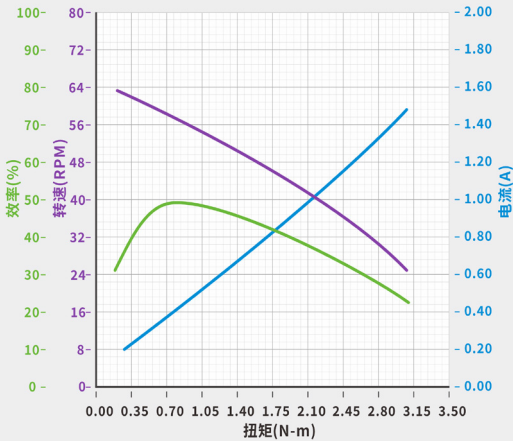
基础参数

参数项	参数值
通信类型	CAN Bus
工作电压	24 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器 (磁编码)
分辨率	4,096 阶 360° (0.088 $^\circ$)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	387:1
输出齿规格	不锈钢 $\varnothing 6$ mm 25T / D 型
接口类型	PH2.0 - 4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 $\times$ 20 $\times$ 46mm 95 g
工作温度	-10 ~ 60 $^\circ\text{C}$

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	4.90N · m (50kg-cm)
最大动态扭矩	2.75N · m (28kg-cm)
额定扭矩	0.88N · m (9kg-cm)
额定转速	52rpm (0.192sec@60 $^\circ$)
空载转速	66rpm (0.151sec@60 $^\circ$)
空载电流	< 300mA
待机电流	< 40mA
峰值电流	3A

特性曲线图



总线伺服舵机 RX18-C100/101W-M



CAN Bus 无刷马达 100 kg 不锈钢齿轮



RX18-C100W-M



RX18-C101W-M

360° 连续多圈

支持 $\pm 1,024$ 圈内连续多圈角度控制与位置回读。

断电角度记忆

舵机自动记录断电前的位置,再次上电免除回零校准。

加减速曲线

内置梯形加减速算法,独立控制区段时间,实现平滑运动控制。

三种停止模式

提供锁力保持或释放,及阻尼三种停止状态,适配多场景应用。

任意零点设置

可通过指令永久定义当前绝对零点,简化系统调校流程。

阻尼模式

可以在外力作用下手动调整舵机角度,阻尼系数可动态调节。

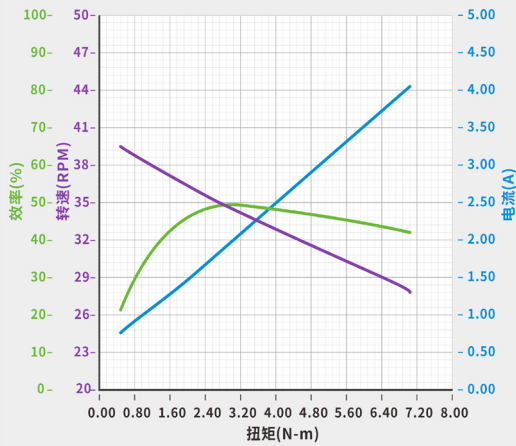
基础参数

参数项	参数值
通信类型	CAN Bus
工作电压	24 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	12-bit 非接触式绝对值编码器 (磁编码)
分辨率	4,096 阶 360° (0.088°)
工作模式	单圈角度 ($\pm 180^\circ$) 多圈角度 ($\pm 1,024$ 圈) 阻尼模式
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
处理器	32-bit MCU
波特率	9,600 bps ~ 1 Mbps
ID 范围	0 ~ 254
减速比	392:1
输出齿规格	不锈钢 15T
接口类型	5264-4Pin
齿轮材料	全金属不锈钢组合
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	63×34×47mm 242g
工作温度	-10 ~ 60 °C

特性参数

参数项	参数值
最大静态扭矩	9.80N · m (100kg-cm)
最大动态扭矩	4.90N · m (50kg-cm)
额定扭矩	3.14N · m (32kg-cm)
额定转速	35rpm (0.286sec@60°)
空载转速	42rpm (0.238sec@60°)
空载电流	< 300mA
待机电流	< 50mA
峰值电流	13A

特性曲线图



总线伺服舵机 HX8-A45-M



PWM

无刷 180°

45 kg

不锈钢齿轮

IP65 防水



HX8-A45-M

基础参数

参数项	参数值
控制信号	PWM
工作电压	5.0 ~ 8.4 V
马达类型	无刷马达
位置传感器	非接触式绝对值编码器
有效角度	180° (@500 → 2500μsec)
旋转方向	逆时针 (500 → 2500μsec)
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
周期范围	3 ~ 40 ms
死区	2 μs
齿比	273:1
输出齿规格	不锈钢 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	全铝合金
尺寸重量	40 x 40 x 20 mm 90 g
保护	堵转 过温 过压保护

特性参数

参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 49 kg-cm @7.4V: 45 kg-cm @6.0V: 39 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.085 sec / 60° @7.4V: 0.095 sec / 60° @6.0V: 0.118 sec / 60°
堵转电流	3.14N · m (32kg-cm)
空载电流	35rpm (0.286sec@60°)
待机电流	< 50mA

总线伺服舵机 RP/HP8-A46



PWM

空心杯 270°

45 kg

不锈钢齿轮



RP8-A46



HP8-A46

基础参数

参数项	参数值
控制信号	PWM
工作电压	6.0 ~ 8.4 V
马达类型	空心杯
位置传感器	电位器
有效角度	270° (@500 → 2500μsec)
旋转方向	逆时针 (500 → 2500μsec)
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
周期范围	3 ~ 40 ms
死区	2 μs
齿比	273:1
输出齿规格	不锈钢 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	铝合金中段 / 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 x 40 x 20 mm 65 g
保护	堵转 过温 过压 保护

特性参数

参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 49 kg-cm @7.4V: 45 kg-cm @6.0V: 39 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.085 sec / 60° @7.4V: 0.098 sec / 60° @6.0V: 0.118 sec / 60°
堵转电流	6 A
空载电流	300 mA
待机电流	50 mA

总线伺服舵机 RP/HP8-A45



PWM 空心杯 180° 45 kg 不锈钢齿轮



RP8-A45



HP8-A45

基础参数

参数项	参数值
控制信号	PWM
工作电压	6.0 ~ 8.4 V
马达类型	空心杯
位置传感器	电位器
有效角度	180° (@500 → 2500μsec)
旋转方向	逆时针 (500 → 2500μsec)
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
周期范围	3 ~ 40 ms
死区	2 μs
齿比	273:1
输出齿规格	不锈钢 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	铝合金中段 / 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 x 40 x 20 mm 65 g
保护	堵转 过温 过压保护

特性参数

参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 49 kg-cm @7.4V: 45 kg-cm @6.0V: 39 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.085 sec / 60° @7.4V: 0.098 sec / 60° @6.0V: 0.118 sec / 60°
堵转电流	6 A
空载电流	300 mA
待机电流	50 mA

总线伺服舵机 RA/HA8-P36



PWM

有刷 270°

35 kg

铝齿



RP8-A36



HP8-A36

基础参数

参数项	参数值
控制信号	PWM
工作电压	6.0 ~ 8.4 V
马达类型	铁芯
位置传感器	电位器
有效角度	270° (@500 → 2500μsec)
旋转方向	逆时针 (500 → 2500μsec)
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
周期范围	3 ~ 20 ms
死区	2 μs
齿比	378:1
输出齿规格	铝 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	铝合金中段 / 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 x 40 x 20 mm 52 g
保护	堵转 过温 过压 保护

特性参数

参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 39 kg-cm @7.4V: 35 kg-cm @6.0V: 28 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.183 sec / 60° @7.4V: 0.208 sec / 60° @6.0V: 0.256 sec / 60°
堵转电流	3 A
空载电流	200 mA
待机电流	20 mA

总线伺服舵机 RA/HA8-P35



PWM

有刷 180°

35 kg

铝齿



RP8-P35



HP8-P35

基础参数

参数项	参数值
控制信号	PWM
工作电压	6.0 ~ 8.4 V
马达类型	铁芯
位置传感器	电位器
有效角度	180° (@500 → 2500μsec)
旋转方向	逆时针 (500 → 2500μsec)
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
周期范围	3 ~ 20 ms
死区	2 μs
齿比	378:1
输出齿规格	铝 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	铝合金中段 / 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 x 40 x 20 mm 52 g
保护	堵转 过温 过压保护

特性参数

参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 39 kg-cm @7.4V: 35 kg-cm @6.0V: 28 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.183 sec / 60° @7.4V: 0.208 sec / 60° @6.0V: 0.256 sec / 60°
堵转电流	3 A
空载电流	200 mA
待机电流	20 mA

UART

RS485

CAN Bus

PWM

总线伺服舵机 RA/HA8-P26



PWM

有刷 270°

25 kg

铜齿



RP8-P26



HP8-P26

基础参数

参数项	参数值
控制信号	PWM
工作电压	6.0 ~ 8.4 V
马达类型	铁芯
位置传感器	电位器
有效角度	270° (@500 → 2500μsec)
旋转方向	逆时针 (500 → 2500μsec)
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
周期范围	3 ~ 20 ms
死区	2 μs
齿比	273:1
输出齿规格	铜 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	铝合金中段 / 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 x 40 x 20 mm 62 g
保护	堵转 过温 过压 保护

特性参数

参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 30 kg-cm @7.4V: 25 kg-cm @6.0V: 20 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.139 sec / 60° @7.4V: 0.150 sec / 60° @6.0V: 0.171 sec / 60°
堵转电流	3 A
空载电流	300 mA
待机电流	50 mA

总线伺服舵机 RA/HA8-P25



PWM

有刷 180°

25 kg

铜齿



RP8-P25



HP8-P25

基础参数

参数项	参数值
控制信号	PWM
工作电压	6.0 ~ 8.4 V
马达类型	铁芯
位置传感器	电位器
有效角度	180° (@500 → 2500μsec)
旋转方向	逆时针 (500 → 2500μsec)
可回读参数	角度 温度 功率 电压 电流
周期范围	3 ~ 20 ms
死区	2 μs
齿比	273:1
输出齿规格	铜 / 25T
输出齿支撑	双轴承
接口类型	PH2.0 x 2
外壳材料	铝合金中段 / 上下壳工程塑胶
尺寸重量	40 x 40 x 20 mm 62 g
保护	堵转 过温 过压保护

特性参数

参数项	参数值
堵转扭矩	@8.4V: 30 kg-cm @7.4V: 25 kg-cm @6.0V: 20 kg-cm
空载速度	@8.4V: 0.139 sec / 60° @7.4V: 0.150 sec / 60° @6.0V: 0.171 sec / 60°
堵转电流	3 A
空载电流	300 mA
待机电流	50 mA

UART

RS485

CAN Bus

PWM